

ROBOOK

로봇학입문 2조 중간발표

2022.11.15.
신예호 이승훈 이희원 박종훈

목차

a table of contents



1

진행 상황

2

피드백 및 개선 사항

3

구체적인 개발 내용

4

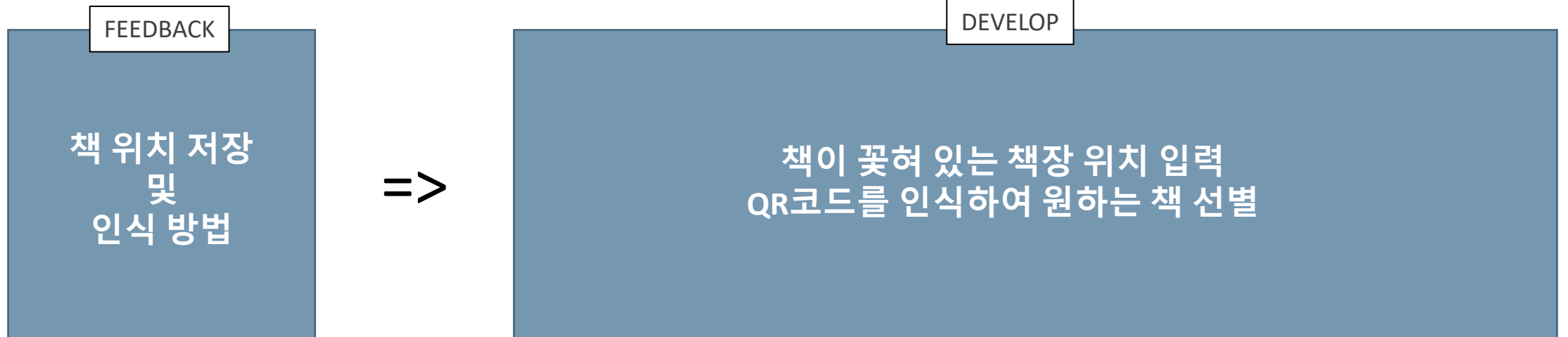
앞으로의 계획

진행 상황

일정표

작업	소요시간	담당자	첫째주(1~6)	둘째주		셋째주(14~20)	넷째주(21~27)
				초	후		
주제 구체화	1일	전체	완료				
설계	3일	신예호, 이승훈					
부품 구매		전체					
프린트		신예호, 이승훈					
세트 제작	5일	이희원, 박종훈		진행 중			
조립 및 프로그래밍	10일	전체					
테스트 및 피드백 보완	7일	전체					예정

피드백 및 개선 사항



구체적인 개발 내용

카메라(인식)

- 사용 모델 | 허스키렌즈 프로 인공지능 비전센서
- 주요 기능 | QR인식, 500W pixels
- 활용 내용 | 책에 부착 되어있는 QR코드를
인식하여 찾고자 하는 책 선별



구체적인 개발 내용

이동

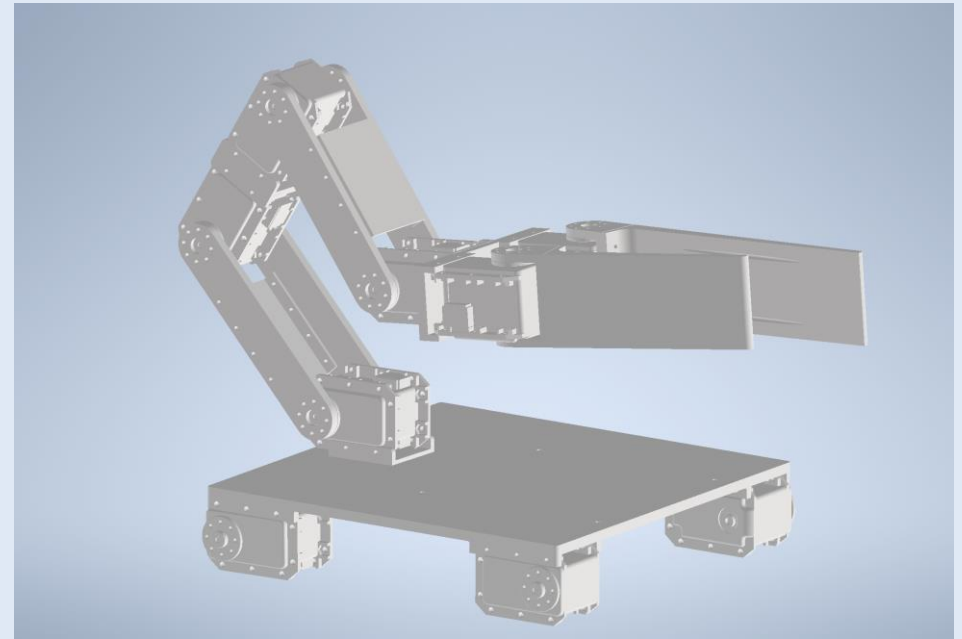
- 사용 모델 | 메카넘 휠
- 주요 기능 | 360°, 제자리 회전
- 활용 내용 | 좁은 공간에서 회전 없이 다양한 이동 가능



구체적인 개발 내용

로봇팔 움직임

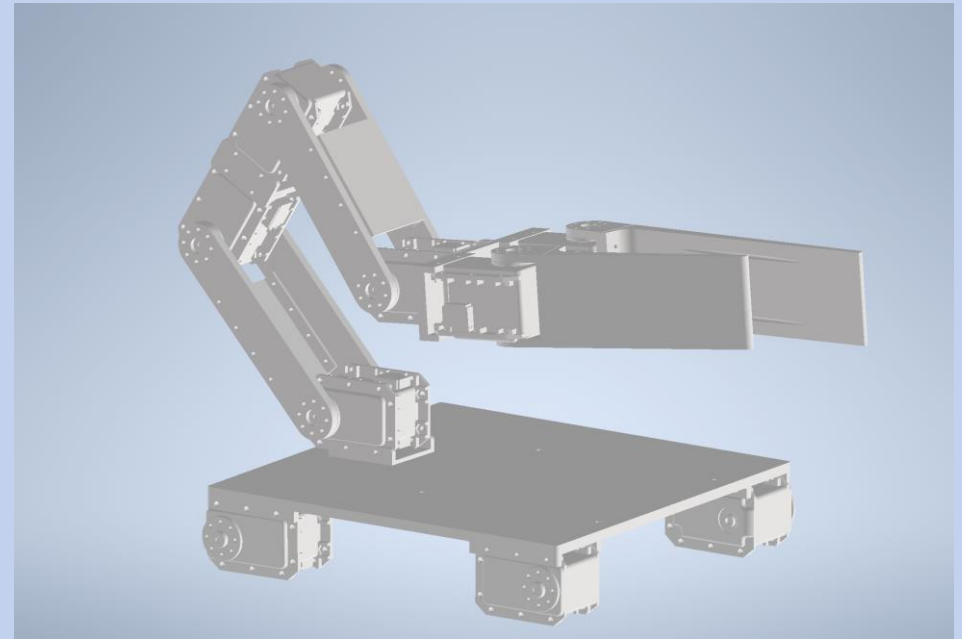
- 형태 | 집게 모양
- 재료 | MX-28T, 3D 프린터 제작
- 내용 | 4 축으로 자연스러운 움직임 구현 가능
 - | 집게의 고무 패드로 미끄럼 방지
 - | 최대 책장 2칸 정도의 크기



구체적인 개발 내용

하드웨어

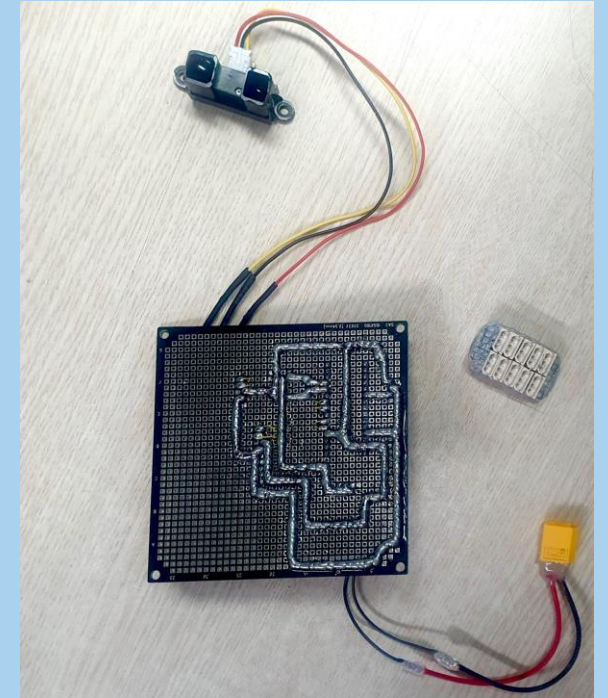
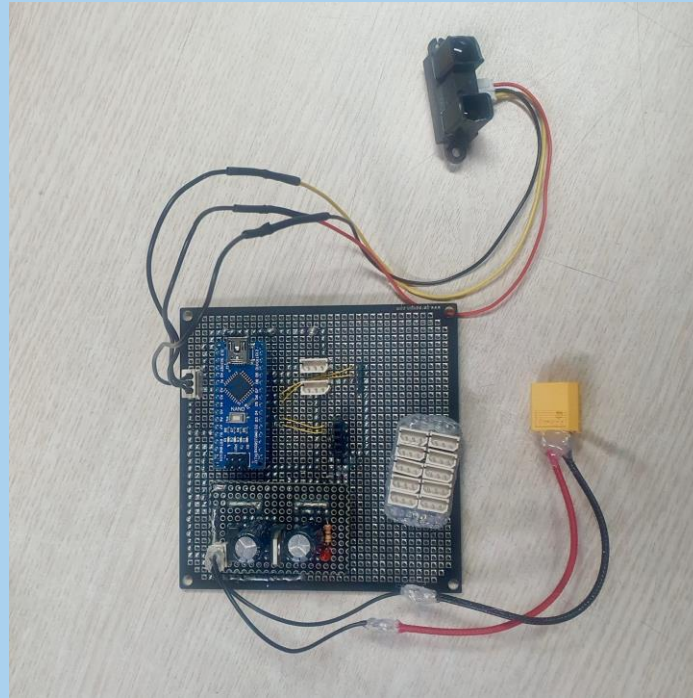
- 형태 | 메카넘 휠 + 로봇 팔
- 재료 | 알루미늄 판, PLA 필라멘트
- 구성 | PLA 필라멘트 이용해 로봇 팔 구성
| 집게 부분 위쪽 모터에 카메라 부착



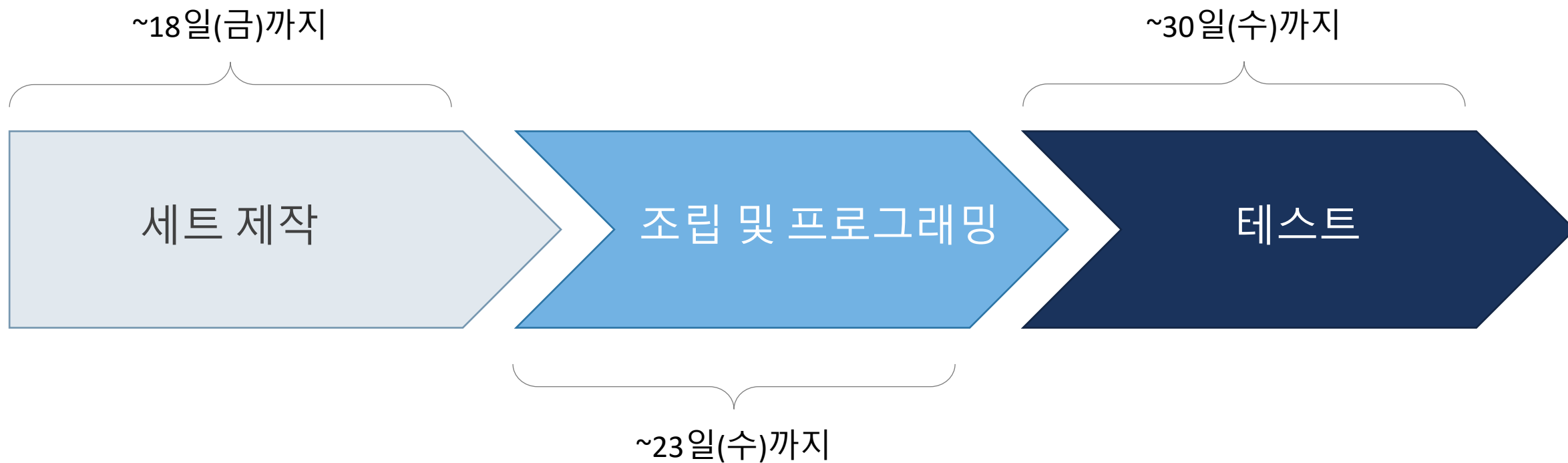
구체적인 개발 내용

회로

- 아두이노
- 5V 레귤레이터
- psd
- 블루투스 핀
- 허스키렌즈 핀
- 다이ना믹셀 핀

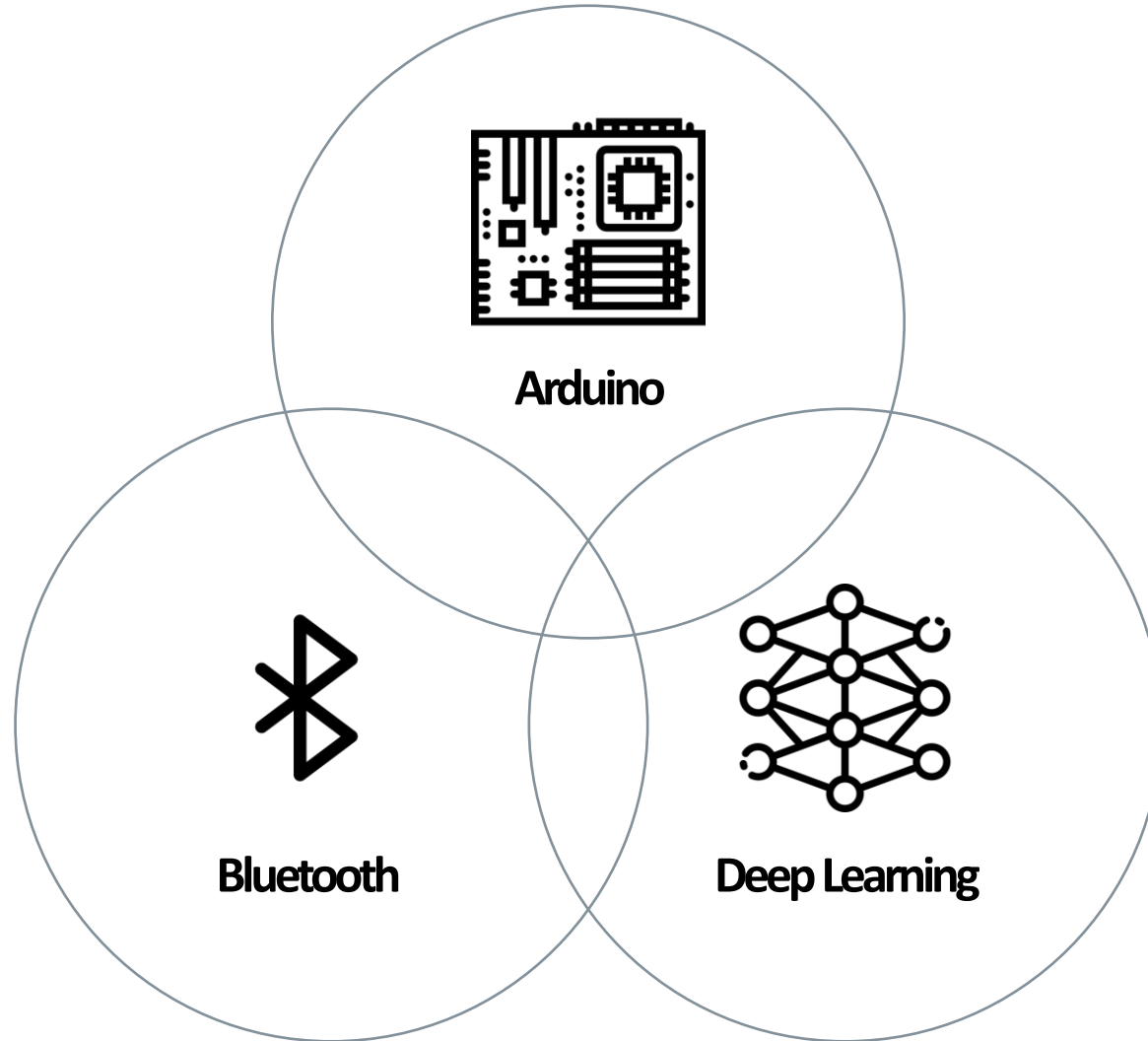


앞으로의 계획



앞으로의 계획

프로그래밍



The background is a dark gray gradient featuring several abstract, three-dimensional geometric shapes. In the top left, a large sphere is partially visible. To its right, a small ringed planet is shown. On the left side, another ringed planet is visible. In the bottom right, a large sphere is partially visible. The central focus is a dark blue rectangular box containing the text 'Q&A' in white.

Q&A



감사합니다